

Sunray · 150

科研无人机实验平台



轴距
150mm



续航
17mins



集群控制
地面站



线上答疑



SLAM



集群编队



室内
动捕定位



ROS



避障算法



- » 稳定可靠：无人机结构及硬件经过资深无人机开发团队系统性设计、选型及测试
- » 配置多样：用户可自由搭配单目、双目、雷达等多种传感器组合，应对不同的任务需求
- » 二次开发：Sunray项目代码全开源，提供简单易用的二次开发接口和丰富的Demo教学例程
- » 功能丰富：无人机配套单体控制、集群控制、导航定位、路径规划、目标识别等示例代码和操作手册
- » 高效研发：开发平台基于ROS框架，支持Gazebo可视化仿真，快速实现自研算法部署
- » 集群编队：具备稳定的飞行控制和较小的轴距，适合开发和验证无人机集群的协同能力
- » 配备地面站：Sunray地面站支持无人机状态实时监控和控制指令实时下达
- » 售后服务：提供在线文档、线上/下培训和售后答疑服务，确保客户轻松上手且售后无忧

技术参数

Sunray-150-基础款



Sunray-150-三维激光雷达款



轴距	150mm	150mm
机架	高性能碳纤维板+保护圈	高性能碳纤维板+保护圈
起飞重量 (含电池)	约750g	约1080g
续航时间 (悬停)	约17分钟	约11分钟
飞控	高性能小体积飞控：主控：ST32H743@480Mhz，内置气压计、陀螺仪、加速度计等传感器，UART串口*7、I2C接口*1、SPI接口*1、PWM接口*8、TypeC接口*1	
电源板	自研升降压一体电源板：输入电压为10V-21V，支持输出两路供电（电压可配置为：5V、12V、19V）	
电池	自研4500mAh高能量密度锂电池，带电量显示	
遥控器	Radiomaster-Pocket-CC2500	
机载电脑	N150：x86架构、搭载Intel N150四核处理器（3.6GHz，4核4线程）	
光流传感器	支持室内悬停定位，高度有效范围0.05-2米	
前视单目	有	
下视单目	无	有
三维激光雷达	无	MID-360
飞控软件	PX4稳定版本，代码全开源	
机载软件	预装Ubuntu 20.04系统及ROS，预装Mavros、Sunray开发包及其他相关软件功能包	
地面站	提供Sunray地面站软件	
控制接口	提供一键起飞、降落、悬停、惯性系位置控制、机体系位置控制、惯性系速度控制、机体系速度控制等接口	
基础例程	提供起飞降落、航点追踪、方形轨迹、圆形轨迹、六边形轨迹等例程	
高级例程	无	预装Fast-LIO2三维激光SLAM算法（实现室内悬停定位）、预装EGO-planner避障算法（实现简易环境避障）提供基于Aruco码识别跟随、基于Aruco码识别精准降落
售后培训	提供免费的线上培训（半天）、可预约线下培训（收费）	
售后答疑	提供为期一年的售后在线答疑	